

⑫ 公開特許公報 (A)

平2-9521

⑬ Int.CI.:

B 23 B 31/24
31/117

識別記号

庁内整理番号

7632-3C

⑭ 公開 平成2年(1990)1月12日

審査請求 未請求 発明の数 1 (全9頁)

⑮ 発明の名称 電動式チャック装置

⑯ 特願 昭63-333489

⑰ 出願 昭60(1985)8月6日

⑱ 特願 昭60-172706の分割

⑲ 発明者 原田 正信 東京都中央区日本橋3丁目12番2号 神鋼電機株式会社内

⑲ 発明者 石川 陽一郎 三重県伊勢市竹ヶ鼻町100番地 神鋼電機株式会社伊勢工場内

⑲ 発明者 泉 光男 三重県鳥羽市鳥羽1丁目19番1号 神鋼電機株式会社鳥羽工場内

⑳ 出願人 神鋼電機株式会社 東京都中央区日本橋3丁目12番2号

㉑ 代理人 弁理士 志賀 正武 外2名

最終頁に続く

明細書

1. 発明の名称

電動式チャック装置

2. 特許請求の範囲

電動機を駆動源とする駆動手段によって、牽引軸を軸方向に往復動させることによりチャック爪を開閉するようにした電動式チャック装置において、前記牽引軸の外周に螺合され、前記駆動手段によって回動されるスクリューナットと、前記スクリューナットの両端部に各々配置され、前記牽引軸の一方側および他方側に力が加わったときに前記スクリューナットの回転を抑止する第1の弾性部材および第2の弾性部材とを具備することを特徴とする電動式チャック装置。

3. 発明の詳細な説明

[産業上の利用分野]

この発明は、旋盤のチャッキングに使用する電動式チャック装置に係り、特に、チャック把持物の紛失を防止し、確実に保持できるようにした電

動式チャック装置に関する。

【従来の技術】

旋盤のチャッキングは、油圧または空気圧によるものが一般的である。第1図は、従来の油圧式チャック装置の一例を示すもので、油圧装置1から回転油圧シリンダ2に油を供給してピストン3を駆動し、旋盤の主軸(スピンドル軸)4の軸芯中空部に軸方向移動自在に押入されたドローバー4を往復動させて、チャック5の爪6をチャックの径方向に移動させ、図示せぬワークを把持するようになっている。ここで、ドローバーの軸方向の動きを、爪6の径方向の動きに変換するには、カムレバ、テーパ等の動作変換機構が用いられる。なお、図中、7はドローバーの移動方向を切り換えるための切替弁である。

一方、電動式チャック装置については、未だ試作段階を出ず、商品として市場に出されているものはない。ただし、いくつかの発明、考案が、特公昭51-45111, 53-19830, 50-21161号、実公昭56-29050, 54-

5395.53-38207号などに開示されている。これらの公報記載の発明または考案の主張点は次のようなものである。

(1)メカニズム改良による把持性能の向上。

(2)チャッキング終了の信号出力。

(3)モータトルクの段階的調整。

(4)爪の開閉度検知。

[発明が解決しようとする課題]

ところで、上述した従来のチャック装置においては次のような問題があった。

(1)油圧式、または空気式のチャック装置では、ガスケット、Oリング、油等について、定期的な保守作業が必要である。これを行わないと、油漏れ、空気漏れ等により、把持力が低下して緩み生じ、時によっては把持物が回転中に外れるようなことがあった。

(2)電動式チャック装置では、停電した場合に、チャックを把持できなくなり、把持物が外れることがあった。

この発明は、このような背景の下になされたもの

の端部にある弾性部材が押されて撓む。そして、この撓みによりスクリューナットが押圧され、スクリューナットのねじ面に摩擦トルクが生じる。これにより、スクリューナットの回転が抑止され、チャック把持力が保持され、把持物の緩みが防止される。

[実施例]

以下、図面を参照して、本発明の実施例を説明する。

第1図はこの発明の一実施例による電動式チャック装置の要部の構成を示す部分断面図、第2図は同電動式チャック装置の電気的構成を示すブロック図である。これらの図において、11は誘導電動機であり、その回転数は光学的回転検出器12(例えば、オムロン株式会社製E-E-SV3)によって検出され、電気信号として取り出される。

上記誘導電動機11の出力軸11aは、減速機13の入力軸に連結されている。すなわち、上記出力軸11aにはビニオン14がはめ込まれ、このビニオン14が、アクチュエータユニットのケ

ので、チャック把持物の緩みを確実に防止するとのできる電動式チャック装置を提供することを目的とする。

[問題点を解決するための手段]

上記問題点を解決するためにこの発明は、電動機を駆動源とする駆動手段によって、牽引軸を軸方向に往復動させることによりチャック爪を開閉するようにした電動式チャック装置において、前記牽引軸の外周に締合され、前記駆動手段によって回動されるスクリューナットと、前記スクリューナットの両端部に各々配置され、前記牽引軸の一方側および他方面に力が加わったときに前記スクリューナットの回転を抑止する第1の弾性部材および第2の弾性部材とを具備することを特徴とする。

[作用]

上記構成によれば、電動機を駆動してスクリューナットを回転させ、チャック爪を閉じて把持物を把持すると、把持力に応じた反力が牽引軸の軸方向にかかる。この反力によりスクリューナット

ーシング15に固定された内歯車車16にかみ合う遊星歯車17とかみ合っている。また、遊星歀車17の回転軸は、該減機13の出力軸13aと一体形成された円盤部に回動自在に支持され、この結果、出力軸13aは遊星歀車17の公転にともなって自転する。出力軸13aは、電磁クラッチ20の入力ハブ21にキー結合される一方、電磁クラッチ20の出力ハブ22はスライド軸25の外周にキー結合されている。なお、電磁クラッチ20は、後述するスピンドル軸30と誘導電動機11とを切り離す役割を果たすもので、スピンドル軸30の回転によって、誘導電動機11が連れ回りするのを防止する。

上記スライド軸25は、その中央部から右端部(第1図の)に向けて有底円筒状の中空部25aを有し、左端部に同様の中空部26aを有するスライド軸26と対向配置されている。上記中空部25a, 26aの外周は、両端にフランジを有する円筒状のゲージフレーム29に囲まれ、このゲージフレーム29の右端側フランジが、底盤のス

スピンドル軸(旋盤主軸)30の左端に形成されたスパイダ31にネジで固定されている。この結果、ゲージフレーム29はスピンドル軸30と一体に回転する。

スライン軸25, 26の軸部外周には、上記中空部25a, 26aを挟む形でポールベアリング33, 34がはめ込まれ、これらのポールベアリング33, 34は円環状のペアリングセル33a, 34aを介して、ゲージフレーム29とスパイダ31の内周にはめ込まれている。また、ペアリングセル33a, 34aの両側には、ロードセル35, 36と、これらのロードセル35, 36の出力を增幅する増幅器35a, 36aとが配設され、ゲージフレーム29とスパイダ31の内壁に固定されている。なお、上記増幅器35a, 36aとともに、後述するV/P変換器(電圧/周波数変換器)49, 50(第2図参照)が収納されている。

一方、スライン軸25, 26の中空部25a, 26aを形成する内表面には、軸方向に延びる多数の溝(スライン)が形成され、該スラインに

れたフランジ部との間に位置する一方、皿バネ42は、スライン軸26の中空部26aの端部とスクリューナット38のフランジ部との間に位置する形となっている。したがってドローボルト39に外力がかからない状態においては、スクリューナット38は中空部25a, 26aの真ん中に位置することとなる。また、チャックがワークを把持した状態においては、いずれか一方の皿バネ41または42が変形され、その弾性力によってスクリューナット38を押圧し、スクリューナット38の回転をロックする。このとき、一方のロードセル35または36に荷重がかかり、この荷重に比例した電気信号が出力される。なお、スクリューナット38のフランジ部には適宜の間隔で貫通孔が設けられ予圧バネ43が押入されている。該予圧バネ43は皿バネ41, 42を外方に押圧してガクをなくす働きをしている。

次に、ケーシング15の内周には、ゲージフレーム29の外周を囲むようにして、回転トランス45の固定子45aが取り付けられる一方、ゲー

はスクリューナット38の外周に形成されたスラインが噛み合わせられている。このスクリューナット38の軸芯中空部内壁にはメネジが形成され、スピンドル軸30の軸芯中空部に押入されたドローボルト39の外周に形成されたオネジに螺合されている。この結果、スクリューナット38がスライン軸25によって回転されると、ドローボルト39は軸方向に往復動し、チャック爪がチャックの径方向に移動してワークを把持するようになっている。なお、ドローボルト39とスピンドル軸30とは図示止め部分で連結され、スピンドル軸30が回転するとき、すなわちワーク切削時には、ゲージフレーム29, スピンドル軸30およびスパイダ31がドローボルト39と一緒に回転するようになっている。

上記スクリューナット38の両端外周には、並列組み合わせされた複数の皿バネを背中合わせにして構成した、一対の皿バネ41, 42が被嵌され、皿バネ41は、スライン軸25の中空部25a端部とスクリューナット38の中央に形成さ

ジフレーム29の外周には回転トランス45の回転子45bが設けられている。この回転トランス45は増幅器35a, 36a等に電源を供給するためのもので、回転子45bの出力はゲージフレーム29の外周側に設けられた整流器(図示略)によって整流され、増幅器35a, 36a等に供給される。

上記増幅器35a, 36aの出力は、増幅器35a, 36aとともに収納されたV/P変換器49, 50(第2図)によって電圧信号から周波数信号に変換された後、ドローボルト39の軸芯に設けられた中空部52と、この中空部52に押入され、誘導電動機11の軸芯を緩やかに通り抜けるパイプ状のリードガイド53の内側とを通るリード線55によって、誘導電動機11の軸端側でリードガイド53の一端に固定された発光ダイオード56に導かれる。上記リードガイド53はドローボルト39に、ピンを介して軸方向摺動可施かつ一体に回転するように連結されており、ドローボルト39の往復動は、発光ダイオード56に影響を与えないようになっている。また、リードガイド53

の、発光ダイオード56側の端部はペアリング57を介して固定側に支持されているので、リードガイド53がドローボルト39と一体に回転しても、リードガイド53の外周が他の部品と接触することはない。なお、第1図では省略されているが、左側のV/F変換器49からの出力線は、ゲージフレーム29に形成された溝を通り、リード線55に並列接続されている。この場合、ロードセル35,36からの出力信号はいずれか一方からしか出力されないので、V/F変換器49,50の出力を発光ダイオード56に並列接続しても何等不都合はなく、1個の発光ダイオード56で済むことになる。

上記発光ダイオード56の左固定側には、発光ダイオード56と僅かの間隔を離れて、フォトトランジスタ58が対向配置されており、これによって、ロードセル35,36からの信号が外部に取り出される。

なお、第1図中、59はスピンドル軸30にブレーキをかけるためのスピンドルブレーキである。

一ルして、交流電源を位相制御し、誘導電動機11に供給する電流をコントロールする。

次に、各項目別に本実施例の動作を説明する。

(1) チャック爪の締め動作および緩め動作。

誘導電動機11の出力トルクは、減速機13、電磁クラッチ20を経て、スライイン軸25に伝達され、スライイン軸25の回転にともなって、スクリューナット38が回転される。これによって、ドローボルト39が軸方向に移動する。このようにして、スクリューナット38の回転はドローボルト39の引張力に変換される。ドローボルト39の引張力は更に、図示せぬ機構を介してチャック爪へ伝達されるが、これは従来と全く同様なので省略する。

チャックの締め、緩めはスクリューナット38の回転方向によって決定される。従って、締めの場合と逆方向に誘導電動機11を回転させることにより、締めのときと同様の経路でトルクが伝達され、スクリューナット38が締めの場合と逆方向に回転して、チャック爪を緩める方向にドロー-

ルト39を移動させる。

（2）締め付け力の保持

誘導電動機11が締め方向に回転してスクリューナット38を回転させると、ドローボルト39は第1図の左方向へ移動する。そして、チャック爪がワーカーを把持すると、ドローボルト39の移動が制止される。この時点では、更に誘導電動機11に電流を流し、スクリューナット38に適切なトルクを加え続けるとスクリューナット38は若干右方向に移動して皿バネ42に変形を与える。

この時点で誘導電動機11への電流を切れば、皿バネ42の復元力が、ドローボルト39のネジの摩擦トルクと拮抗し、皿バネ42の変形が保持される。従って、スピンドル軸（旋盤主軸）30が回転しワーカーを切削する場合に、電磁クラッチ20を解放すれば、スピンドル軸30の回転は誘導電動機11とは切り離されるが、チャック爪の把持力は保持されることとなる。言い換えれば、このスクリューナット38、皿バネ42を中心とした機構が存在しなければ、誘導電動機11は、ス

スピンドル軸30回転中でも拘束トルクを出力し続けなければならないが、この機構の存在によりこのような束縛から誘導電動機11を解放することができる。

(3) ドローボルト39の引張力の検出

皿バネ42(または皿バネ41であるが、以下の説明では皿バネ42の方についてのみ説明する。皿バネ41についても同様である。)が変形されたとき、反力は2方向に伝達される。1つは、既に述べたように、ドローボルト39を通してワーカーを把持する。

また、もう一方は、スライイン軸26を介して、ボールペアリング34の内輪→ペアリングボール→ボールペアリング34の外輪→ペアリングセル34a→ロードセル36という経路を経て、スピンドル軸30に伝達される伝達経路である。なお、この反力は更にスピンドル軸30の軸受を経て旋盤本体に至る。

従って、上記反力の経路に挿入されたロードセル36は、この反力を検出し、これに比例した電

ワーク切削中で、スピンドル軸30がドローボルト39と同一速度で回転している最中にあっても、チャック爪の把持力を固定部にリアルタイムで伝送できるようにする上で不可欠である。また、リード線55が上記軸芯を通りることによって、発光ダイオード56をアクチュエータユニットの端部に取り付けられるので、油や塵埃の影響を避け、保守の便宜を計ることができる。

(4) 締め付けトルクの調整

上述したように、本実施例においては、ロードセル36の出力に基づいて、誘導電動機11の出力トルクがコントロールされ、チャック把持力が予め定められた基準値と一致するように無段階にフィードバック制御される。以下、第3図を参照してこの制御の具体的な方法について説明する。

チャックにワークを抱ませて、誘導電動機11を始動すると、チャック爪がワークに当接するまで誘導電動機11はアイドル回転する。そして、チャック爪がワークを把持し始めると、皿バネ42に力がかかり皿バネ42が変形し始める。これ

正を行する信号を出力する。この信号は増幅器36aによって増幅された後、V/F変換器50によって周波数信号に変換され、リード線55を介して発光ダイオード56に供給される。そして、発光ダイオード56の点滅がフォトランジスタ58にキャッチされ、増幅器81で増幅された後、インターフェイス62を介してCPU63に供給される。CPU63はこの信号を予め設定された基準値と比較して動作信号を得、この動作信号に基づいて操作信号を演算してD/A変換器67に送り、D/A変換器67でアナログ信号に変換された操作信号によって、モータ制御装置68が誘導電動機11を位相制御する。こうして、誘導電動機11の出力トルクはロードセル36からの信号によってフィードバック制御され、チャック把持力が基準値と一致するように自動制御される。なお、上記基準値の設定は入出力装置65から行なわれる。

ここで、リード線55が第1図に示すアクチュエータユニットの軸芯を貫通することは、旋盤が

が第3図の時刻t0~t1の間である。このアイドル期間における誘導電動機11の回転数が必要以上に高いと、回転系のイナーシャによって皿バネ42にインパクトを与え、微細な把持力の調整が行いにくい。このため、作業能率の許す限りアイドル回転数は低いほうが望ましい。従って、モータ制御装置68によって、誘導電動機11への供給電流を適宜に位相制御することにより、誘導電動機11の回転数を調整しなければならない。回転検出器12はこのために設けられたものである。

さて、時刻t1にロードセル36からの出力が発生すると、CPU63はこれを検出して誘導電動機11への供給電流を一旦オフする(同図(c))。誘導電動機11は時刻t1から時間T_aの間、イナーシャによって回転し、時刻t2に停止する。この時間T_aの間に皿バネ42の変形が進み、ロードセル36への加圧力は、同図(a)に示すよう若干増加する。

誘導電動機11停止後、時刻t2を経過した時刻t3にCPU63は誘導電動機11に再度電流を供給

する。これによって、拘束トルクが発生し、ドローボルト39を徐々に牽引し、ロードセル36が加圧される。そして、CPU63はロードセル36からのフィードバック信号を感知しながら、チャックの把持力が基準値になる時刻14まで誘導電動機11に電流を供給する。この間、誘導電動機11の拘束トルクの調整はモータ制御装置68が位相制御を行うことによって遂行される。こうして、チャック把持力が所定の値になると、スピンドル軸30が回転されてワークの切削が行なわれ、この間、CPU63はロードセル36からの信号によって、現在のチャック把持力を入出力装置65に表示する。

以上のとおり、本実施例においては、ロードセル36からの信号は次の様に利用される。

- (1)締め付けモードにあっては、チャック把持力が所定の設定値になるように、誘導電動機11のアイドル回転数および拘束トルクを適宜制御する。
- (2)スピンドル軸30回転時にあっては、チャック把持力を監視する。

第2の弾性部材とを具備するから次のような効果を奏することができる。

(1)弾性部材の捻みによりスクリューナットが押圧され、スクリューナットのねじ面に摩擦トルクが生じる。これにより、スクリューナットの回転が抑止され、チャック把持力が保持され、把持物の捻みが防止できる。

(2)電動式なのでガスケット、Oリング、油等の定期保守作業が不要となり、保守作業の省力化が図れる。

(3)第1、第2の弾性部材を具備したので、牽引軸の軸方向のいずれに力が加わる場合であっても、すなわち、内張り／外締めのいずれであって把持物の捻みを防止することができる。

4. 図面の簡単な説明

第1図はこの発明の一実施例による電動式チャック装置のアクチュエータユニットの構成を示す部分断面図、第2図は同電動式チャック装置の電気的構成を示すブロック図、第3図は同電動式チャック装置の締め付けトルクの調整動作を説明するた

なお、本実施例には次のような変形例が考えられる。

(1)CPUにフロッピーディスク装置などの記憶装置を接続して、加工データを記録することができる。

(2)他の自動装置と連動するように、インターフェイスを取ることができる。

(3)最適チャック把持力の追求により、この面でCAM(コンピュータ・エイデド・マニュファクチャリング)に發展させる可能性を秘めている。

[発明の効果]

以上説明したように、この発明は、電動機を駆動源とする駆動手段によって、牽引軸を軸方向に往復動させることによりチャック爪を開閉するようとした電動式チャック装置において、前記牽引軸の外周に締合され、前記駆動手段によって回動されるスクリューナットと、前記スクリューナットの両端部に各々配置され、前記牽引軸の一方側および他方側に力が加わったときに前記スクリューナットの回転を抑止する第1の弾性部材および

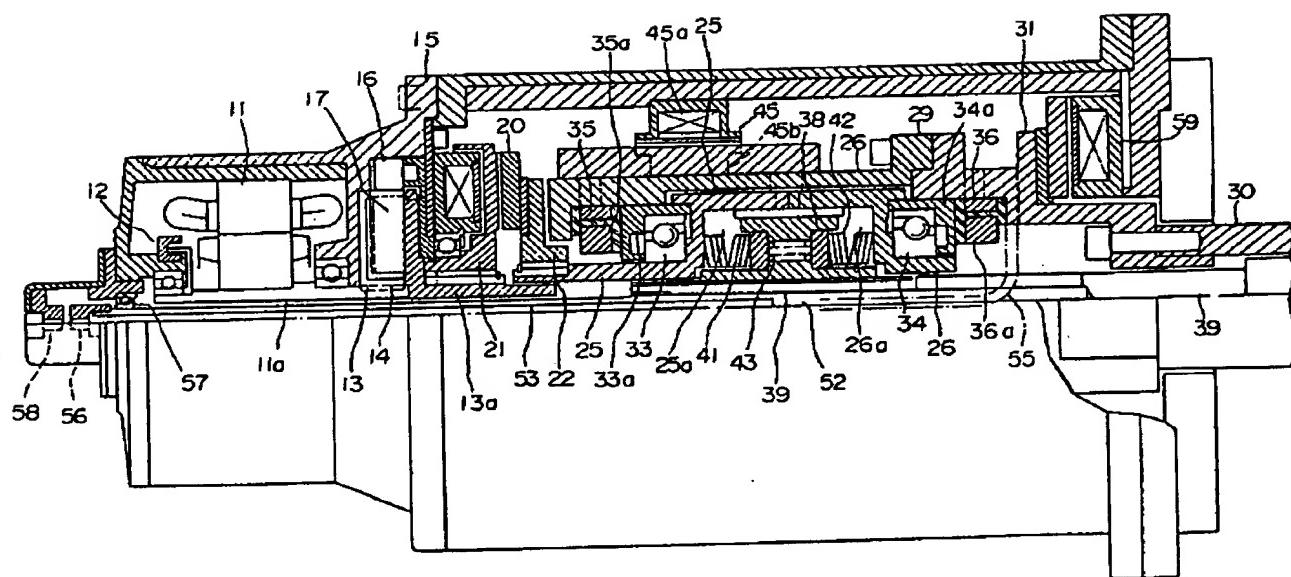
のタイムチャート、第4図は従来の油圧式チャック装置の構成を示す断面図である。

11……誘導電動機、25,26……スライン轴(駆動手段)、35,36……ロードセル、38……スクリューナット、39……ドローボルト(牽引軸)、41,42……緩バネ(第1、第2の弾性部材)。

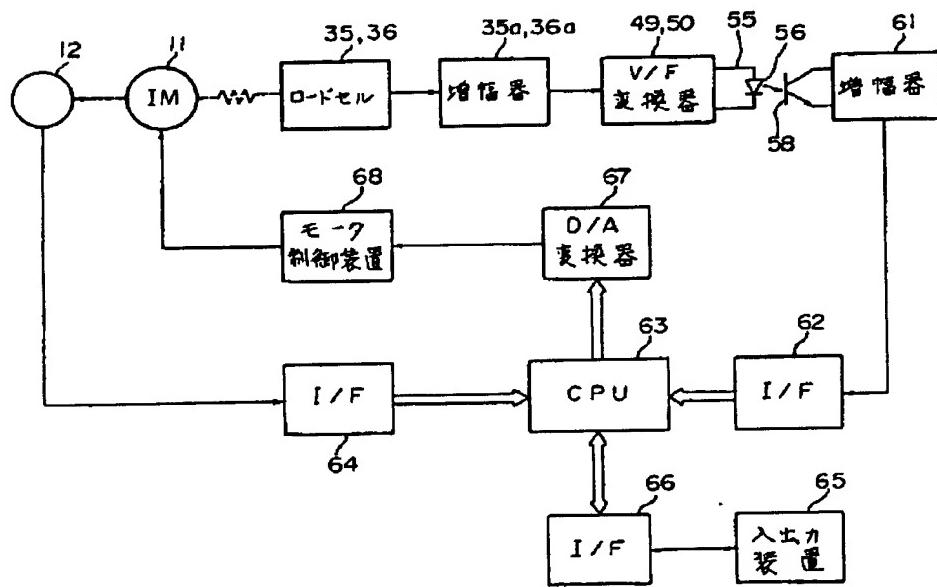
出願人 神鋼電機株式会社

代理人 弁理士 志賀正義

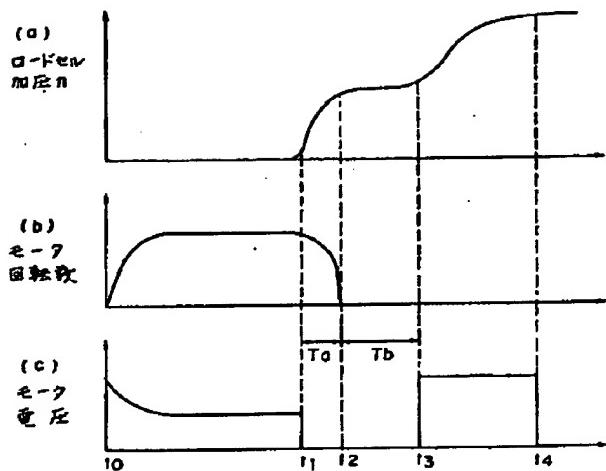

第1回



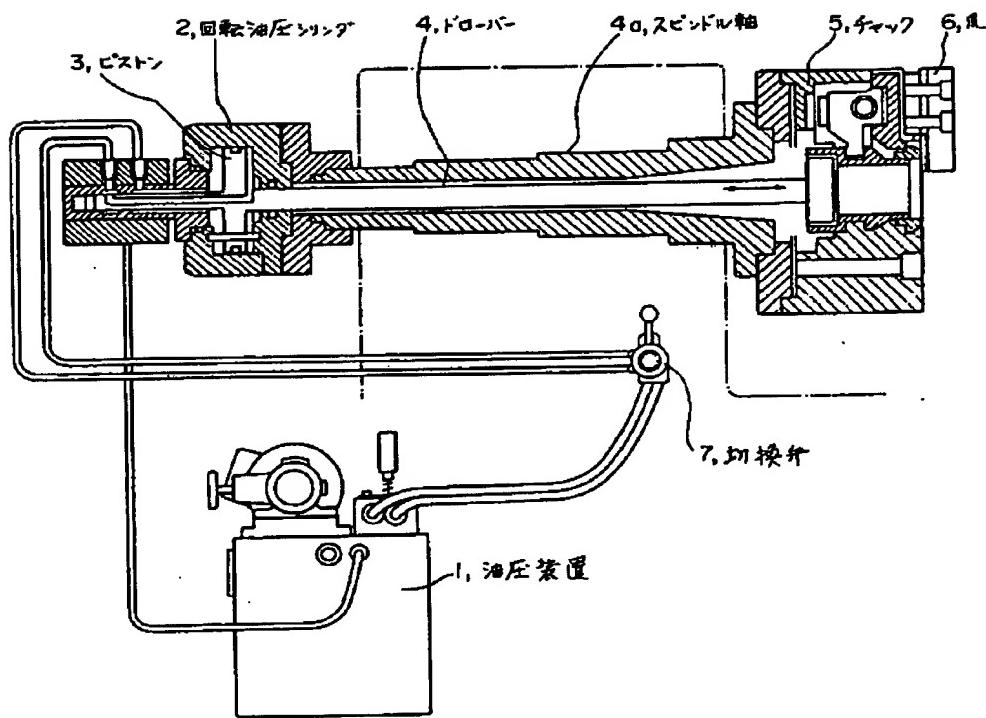
第2 図



第3図



第4図



第1頁の続き

②発明者 村田 朗 三重県鳥羽市鳥羽1丁目19番1号 神鋼電機株式会社鳥羽
工場内

②発明者 中山 泰光 三重県鳥羽市鳥羽1丁目19番1号 神鋼電機株式会社鳥羽
工場内

②発明者 久保川 進 三重県鳥羽市鳥羽1丁目19番1号 神鋼電機株式会社鳥羽
工場内

(19)



JAPANESE PATENT OFFICE

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: **02009521 A**

(43) Date of publication of application: **12 . 01 . 90**

(51) Int. Cl

B23B 31/24
B23B 31/117

(21) Application number: **63333489**

(22) Date of filing: **29 . 12 . 88**

(62) Division of application: **60172706**

(71) Applicant: **SHINKO ELECTRIC CO LTD**

(72) Inventor: **HARADA MASANOBU
ISHIKAWA YOICHIRO
IZUMI MITSUO
MURATA AKIRA
NAKAYAMA YASUMITSU
KUBOKAWA SUSUMU**

(54) **ELECTRICALLY DRIVEN CHUCKING DEVICE**

COPYRIGHT: (C)1990,JPO&Japio

(57) Abstract:

PURPOSE: To retain the gripping power of a chuck by deterring rotation on an increase of power through the arrangement of No.1 and No.2 elastic members on both ends of a screw nut threadedly engaged with an index shaft which opens and closes chuck claws.

CONSTITUTION: Claws of a chuck installed on the main shaft of a lathe 30 are opened and closed by turning a screw nut 28 through a speed reducer 13, an electromagnetic clutch 20 and a spline shaft 25 after the driving of an electric motor 11, and having an index shaft 39 threadedly engaged therewith reciprocated. When a work is gripped by a chuck through the application of inner tension/ outer clamping, a positive or a negative power acts on the index shaft 39 to compress disc springs, 41 or 42, located on both ends of the screw nut 38 and to deter rotation. The rotation of the electric motor 11 is stopped when a specified amount of deflection is detected by a load cell, 35 or 36. Hence, it becomes possible to retain the gripping power of a chuck and to prevent a work being gripped from getting loose.

